



■ 订购型号

HXY_x - S - P1

机器人主机	电缆	组合	X轴行程 ¹⁾ 25~85cm	Y轴行程 ¹⁾ 25~85cm	电缆长度 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	适用控制器/ 控制轴数	安全标准	再生装置	选配件A (OPA)	选配件B (OPB)	视觉系统	绝对数据 备份用电池
-------	----	----	-------------------------------	-------------------------------	--	----------------	------	------	------------	------------	------	---------------

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ **P.628**

请指定控制器的各种设定项目。RCX320 ▶ **P.628**

※1. X行程和Y行程合计不应超过1100mm。

■ 基本规格

	X轴	Y轴
轴组成 ^{※1}	F20	F20-BK
马达输出 AC	600 W	600 W
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ20	滚珠丝杆φ20
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	600 mm/sec
动作范围	250~850 mm	250~850 mm
机器人电缆长度	标准: 3.5 m 选配: 5 m、10 m	

※1. 框架加工(安装孔、攻丝孔)与单轴机器人不同,请务必加以注意。

※2. 单方向的重复定位精度。

※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。

※4. X轴、Y轴行程超过850mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考图纸下方的表中所示的最高速度,通过参数或程序下调速度。

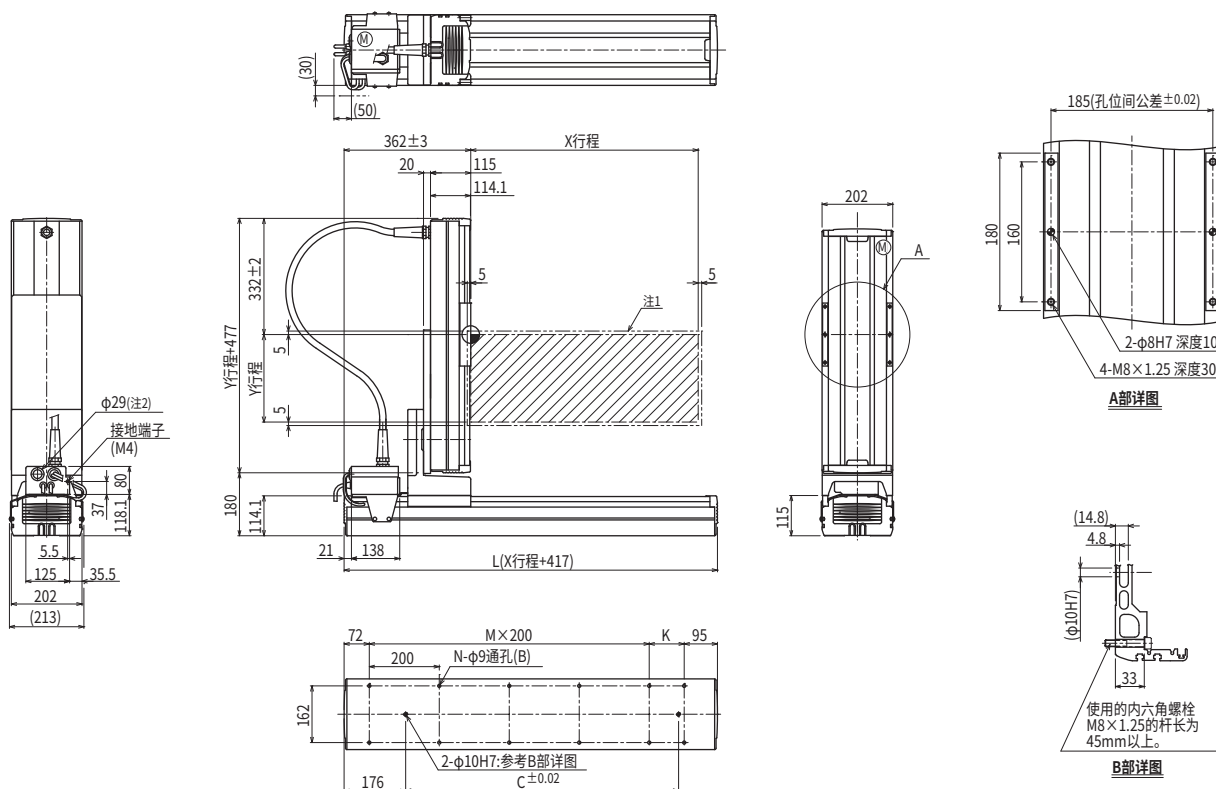
■ 最大可搬运重量

Y行程(mm)	XY2轴
250~850	30

■ 适用控制器

控制器	运行方法
RCX320-R	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

HXYx 2轴 P1



X行程 ^{注3}		250	350	450	550	650	750	850
L		667	767	867	967	1067	1167	1267
K		100	200	100	200	100	200	100
C		420	420	600	600	780	780	960
M		2	2	3	3	4	4	5
N		8	8	10	10	12	12	14
Y行程 ^{注3}		250	350	450	550	650	750	850
各行程最高速度 ^{注4} (mm/sec)	X轴	1200						960
	Y轴	600						480
	速度设定	—						80%

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

注2. 用户用的电缆取出口。

注3. X行程和Y行程合计不应超过1100mm。

注4. X轴、Y轴程超过850mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考左表中所示的最高速度,通过参数或程序下调速度。